

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局(43) 国際公開日
2006年1月26日 (26.01.2006)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 2006/009042 A1

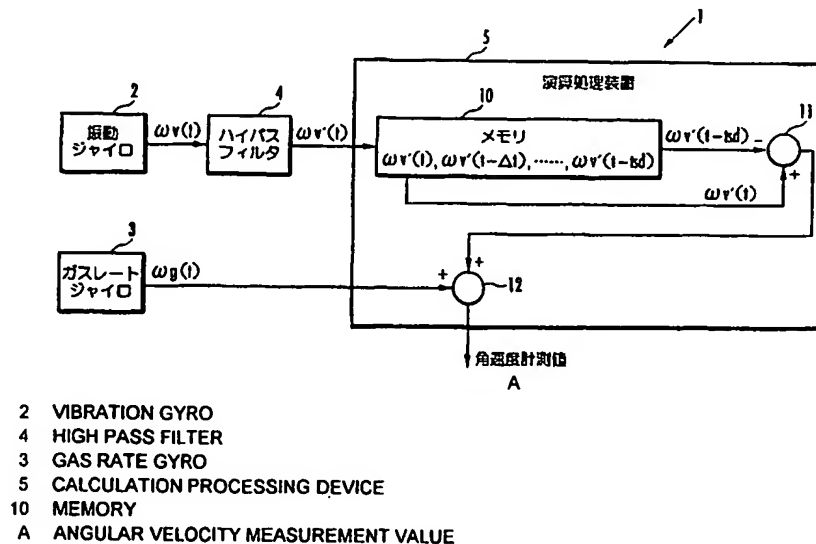
- (51) 国際特許分類:
G01C 19/00 (2006.01) B25J 5/00 (2006.01)
G01P 9/00 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2005/012948
- (22) 国際出願日: 2005年7月13日 (13.07.2005)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願2004-213854 2004年7月22日 (22.07.2004) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 本田技研工業株式会社 (HONDA MOTOR CO., LTD.) [JP/JP];
〒1078556 東京都港区南青山二丁目1番1号 Tokyo (JP).

- (72) 発明者; および
(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 五月女 耕二 (SAOTOME, Kouji) [JP/JP]; 〒3501381 埼玉県狭山市新狭山1丁目10番地1 ホンダエンジニアリング株式会社内 Saitama (JP). 岡本 徳明 (OKAMOTO, Noriaki) [JP/JP]; 〒3501381 埼玉県狭山市新狭山1丁目10番地1 ホンダエンジニアリング株式会社内 Saitama (JP). 平山 心祐 (HIRAYAMA, Shinyu) [JP/JP]; 〒3501381 埼玉県狭山市新狭山1丁目10番地1 ホンダエンジニアリング株式会社内 Saitama (JP). 迫越 友裕 (SAKOGOSHI, Tomohiro) [JP/JP]; 〒3501381 埼玉県狭山市新狭山1丁目10番地1 ホンダエンジニアリング株式会社内 Saitama (JP). 島田 陽一 (SHIMADA, Yoichi) [JP/JP]; 〒3501381 埼玉県狭山市新狭山1丁目10番地1 ホンダエンジニアリング株式会社内 Saitama (JP). 赤堀 重人 (AKAHORI, Shigetomo) [JP/JP]; 〒3501381 埼玉県狭山市新狭山1丁目10番地1 ホンダエンジニアリング株式会社内 Saitama (JP).

[続葉有]

(54) Title: ANGULAR VELOCITY MEASURING DEVICE AND LEG-MOVING ROBOT

(54) 発明の名称: 角速度計測装置および脚式移動ロボット



(57) Abstract: An angular velocity measuring device (1) includes a first sensor (2) (vibration gyro) and a second sensor (3) (gas rate gyro). The detection output of the first sensor (2) is inputted to a high pass filter (4). Output of the filter (4) is stored and held in time series in a memory (10). Subtraction processing means (11) successively executes processing of subtracting the output of the filter (4) $\omega v'(t - t_{sd})$ before a predetermined time t_{sd} from the output of the filter (4) $\omega v'(t)$. The value thus obtained is successively added to the output of the second sensor (3) $\omega g(t)$ by addition processing means (12) so as to obtain the measurement value of the angular velocity. Thus, it is possible to provide an angular velocity measuring device capable of giving an angular velocity measurement value having a high response and stability at a reasonable cost.

(57) 要約: 角速度計測装置 1 は、第 1 のセンサ 2 (振動ジャイロ) と第 2 のセンサ 3 (ガスレートジャイロ) とを備える。第 1 のセンサ 2 の検出出力はハイパスフィルタ 4 に入力され、このフィルタ 4 の出力がメモリ 10 に時系列的に記憶保持される。減算処理手段 1

[続葉有]



ンダエンジニアリング株式会社内 Saitama (JP). 堀 健
吾 (HORI, Kengo) [JP/JP]; 〒3501381 埼玉県狭山市新
狭山1丁目10番地1 ホンダエンジニアリング株式
会社内 Saitama (JP). 雑賀 仁 (SAIKA, Hitoshi) [JP/JP];
〒3501381 埼玉県狭山市新狭山1丁目10番地1 ホ
ンダエンジニアリング株式会社内 Saitama (JP).

(74) 代理人: 佐藤 辰彦, 外 (SATO, Tatsuhiko et al.); 〒
1510053 東京都渋谷区代々木2-1-1 新宿マイ
ズタワー16階 Tokyo (JP).

(81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護
が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG,
BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK,
DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR,
HU, ID, IL, IN, IS, KE, KG, KM, KP, KR, KZ, LC, LK,
LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX,
MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU,

SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ, TM, TN, TR, TT,
TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可
能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD,
SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY,
KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG,
CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE,
IS, IT, LT, LU, LV, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR),
OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML,
MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される
各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語
のガイダンスノート」を参照。

1は、フィルタ4の出力 $\omega_v(t)$ から所定時間 t_{sd} 前のフィルタ4の出力 $\omega_v(t-t_{sd})$ を減算する処理を逐次実行し、
それにより求められた値を、加算処理手段12によって第2のセンサ3の出力 $\omega_g(t)$ に逐次加えることにより角速
度の計測値が得られる。これにより、角速度の計測値が高い応答性と安定性とを有する角速度計測装置を安価に提
供できる。